PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 2002072607 A

(43) Date of publication of application: 12.03.02

(51) Int. CI

G03G 15/01

B41J 2/44

G03G 15/00

G03G 21/14

H04N 1/04

H04N 1/113

H04N 1/29

(21) Application number: 2000259590

(22) Date of filing: 29.08.00

(71) Applicant:

RICOH CO LTD

(72) Inventor:

KAMIYA TAKUO SATO NOBUYUKI

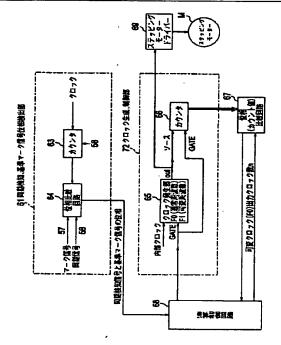
(54) COLOR IMAGE FORMING DEVICE

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To prevent a positional deviation of an image without performing changeover of beginning order of beams.

SOLUTION: In this color image forming device, a driving clock frequency of a stepping motor M for rotating a photoreceptor 11 and/or an intermediate transfer belt 13 is variably controlled so as to correct the positional deviation, by means of detecting the positional deviation of the sub scanning direction of the toner image in respective color based on the phase difference between a synchronism detecting signal of the leading beam detected by a synchronism detecting sensor and the reference mark signal detected by the mark sensor 33.

COPYRIGHT: (C)2002,JPO



(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-72607 (P2002-72607A)

(43)公開日 平成14年3月12日(2002.3.12)

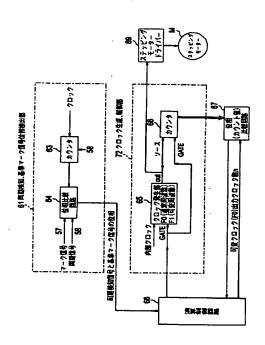
(51) Int.Cl. ⁷	識別記号	F 1			7	f-71-1*(参考)
G 0 3 G 15/01		G 0 3 G	15/01		Y	2 C 3 6 2
B41J 2/44			15/00	3	0 3	2H027
G 0 3 G 15/00	303	H 0 4 N	1/29		G	2 H O 3 O
21/14		B41J	3/00		M	5 C O 7 2
H 0 4 N 1/04		G 0 3 G	21/00	3	7 2	5 C O 7 4
	審査請求	未請求 請求	項の数7(DL (全	15 頁)	最終頁に続く
(21)出顧番号	特願2000-259590(P2000-259590)	(71) 出顧人	. 000006747	7		
			株式会社	リコー		
(22)出顧日	平成12年8月29日(2000.8.29)	東京都大田区中馬込1丁目3番6号			3番6号	
		(72)発明者				
			東京都大E	田区中馬辺	7.1 丁目	3番6号 株式
	·		会社リコー			
	·	(72)発明者	佐藤 信行	ī		
	•		東京都大E	田区中馬辺	1丁目	3番6号 株式
			会社リコー	-内		
		(74)代理人	100078134	ļ		
			弁理士 諸	民 顕次的	B (94	1名)
						最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 カラー画像形成装置

(57)【要約】

【課題】 ビームの書き出し順切り替えを行うなうことなく画像の位置ずれを防止する。

【解決手段】 同期検知センサにより検知された先頭ビームの同期検知信号とマークセンサ33により検知された基準マーク信号の位相差に基づいて各色のトナー像の副走査方向の位置ずれを検出し、位置ずれを補正するように感光体11および/または中間転写ベルト13を回転するステッピングモータMの駆動クロック周波数を可変制御する。



20

2

【特許請求の範囲】

【請求項1】 複数のビームを共通の偏向器により偏向 して複数ラインの画像を同時に感光体上に形成し、感光 体上に形成された各色のトナー像を中間転写体に重畳し て転写するカラー画像形成装置において、

前記偏向器により偏向される先頭のビームを検知して同 期検知信号を出力する同期検知センサと、

各色のトナー像を前記中間転写体上に重畳する際に位置 合わせの基準となる基準マークを検知するマークセンサ と、

前記感光体および/または前記中間転写体を回転するス テッピングモータと、

前記同期検知センサにより検知された同期検知信号と前 記マークセンサにより検知された基準マーク信号の位相 差に基づいて各色のトナー像の副走査方向の位置ずれを 検出し、前記位置ずれを補正するように前記モータステ ッピングの駆動クロック周波数を可変制御するモータ制 御手段と、を備えたことを特徴とするカラー画像形成装

前記モータ制御手段は、駆動クロック周 【請求項2】 波数の可変制御を、前の色の有効画像領域を転写終了後 から次の色の有効転写領域を転写開始するまでの間に終 了することを特徴とする請求項1記載のカラー画像形成 装置。

【請求項3】 前記モータ制御手段は、前記駆動クロッ ク周波数として通常回転用の第1のクロック周波数と、 位置ずれ補正用の第2のクロック周波数の少なくとも2 種類の1つを選択的に出力可能であって、前記位置ずれ に基づいて第2のクロック周波数で駆動する時間または クロック数を決定して第1のクロック周波数から第2の 30 クロック周波数に切り替え、前記決定した時間またはク ロック数が終了した後に第1のクロック周波数に戻すこ とを特徴とする請求項1または2記載のカラー画像形成 装置。

【請求項4】 前記モータ制御手段は、前記駆動クロッ ク周波数として通常回転用の第1のクロック周波数と、 位置ずれ補正用の可変の第2のクロック周波数の1つを 選択的に出力可能であって、前記位置ずれに基づいて第 2のクロック周波数を決定して第1のクロック周波数か ら第2のクロック周波数に切り替え、一定時間の経過後 40 に第1のクロック周波数に戻すことを特徴とする請求項 1または2記載のカラー画像形成装置。

【請求項5】 前記モータ制御手段は、基準マーク信号 から先頭のビームの同期検知信号までの時間を前記位相 差として検出することを特徴とする請求項1ないし4の いずれか1項に記載のカラー画像形成装置。

【請求項6】 前記補正量は、感光体上の副走査方向 に、ビーム数に対応する距離以下であることを特徴とす る請求項1ないし5のいずれか1項にカラー画像形成装 置。

前記第1のクロック周波数に対する前記 【請求項7】 第2のクロック周波数の差は0.4%以下であることを 特徴とする請求項1ないし6のいずれか1項に記載のカ ラー画像形成装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、複数のビームを共 通の偏向器により偏向して複数ラインの画像を同時に感 光体上に形成し、感光体上に形成された各色のトナー像 を中間転写体に重畳して転写するカラー画像形成装置に 関し、特に各色のトナー像の副走査方向の位置ずれ補正 に関する。

[0002]

【従来の技術】複数のビームを共通の偏向器(ポリゴン ミラー)により偏向して複数ラインの画像を同時に感光 体上に形成し、感光体上に形成された各色のトナー像を 中間転写体に重畳して転写するカラー画像形成装置にお いては、光偏向器の回転と感光体の同期が取れないた め、トナー像を複数回転写した際に感光体上のビームの 個数分のビーム間隔だけ副走査方向に必然的に位置ずれ が生じ得る。

【0003】図7は2ビームを光偏向器により偏向して 検出したライン同期検知信号と、中間転写ベルトから検 出したベルトマーク信号を示し、ベルトマーク信号から 書き出し開始位置までの時間∆t1、∆t2は、図8に 示すように最大2ライン分の位置ずれが生じる。 例えば ビームの数が2個、解像度が600dpiの場合、ビー ムピッチは 42.3μ mであるため、 $4*42.3\mu$ m =約84.6μmの位置ずれが生じる可能性がある。ま た、ビームの数が4個、解像度が600dpiの場合、 4 * 4 2. 3 μm=約170 μmの位置ずれが生じる可 能性がある。このずれ量は、ビームの数が増加すれば比 例して大きくなることになる。

【0004】そこで、この位置ずれを解像度分の距離 (600dpiの場合42.3 μm) 以下にして位置ず れを低減する従来例として、特開平10-239939 号公報には中間転写ベルト(または感光体)の1箇所に 設けられた位置検出部材とこれを回転中に検出するため のセンサにより検出したベルトマーク信号とポリゴンミ ラーの同期検知信号との位相差に基づいて、図9に示す ようにビーム(LD1、LD2)の書き出し順を切り替 える方法が提案されている。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記従 来例では、ビームの書き出し順がベルトマーク信号と同 期検知信号との位相差によってランダムに書き出しビー ムが切り替わってしまうため、複数のビーム間でパワー の偏差が僅かでもあると、同一の画像データであるにも かかわらず、感光体に照射される光エネルギーは各色で 50 偏差を持つことになり、色のバランスが崩れてしまう。

特に、ハーフトーンのグレーを再現させる場合に顕著の 悪影響を及ぼし、最悪はコピー毎にグレー色がグレーに ならず色ずいてしまう欠点があった。図10はLD1に 対するLD2のパワー偏差が10%の場合に、LD1、 LD2の書き出し順を切り替えたときを示し、同じ画像 データであっても8通りのパターンが発生する。なお、 実験的にLDパワーを増減して画像を形成したところ、 2%のパワー偏差で色ずれを目視することができた。

【0006】ここで、ビームの書き出し順切り替えを行わなくても画像の位置ずれを防止するために、中間転写 10 体を回転するモータまたは感光体を回転するモータを制御して位置制御を行う方法が考えられる。しかしながら、この方法では、中間転写体と感光体の間のニップ部で副走査方向に摺動が生じるので、中間転写体や感光体の表面を傷つける可能性があるという問題点がある。

【0007】本発明は上記従来例の問題点に鑑み、ビームの書き出し順切り替えを行うことなく画像の位置ずれを防止することができるカラー画像形成装置を提供することを目的とする。

【0008】また、本発明は上記従来例の問題点に鑑み、ビームの書き出し順切り替えを行うことなく、また、中間転写体や感光体の表面を傷つけることなく画像の位置ずれを防止することができるカラー画像形成装置を提供することを目的とする。

[0009]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため に、本発明は、複数のビームを共通の偏向器により偏向 して複数ラインの画像を同時に感光体上に形成し、感光 体上に形成された各色のトナー像を中間転写体に重畳し て転写するカラー画像形成装置において、前記偏向器に より偏向される先頭のビームを検知して同期検知信号を 出力する同期検知センサと、各色のトナー像を前記中間 転写体上に重畳する際に位置合わせの基準となる基準マ ークを検知するマークセンサと、前記感光体および/ま たは前記中間転写体を回転するステッピングモータと、 前記同期検知センサにより検知された同期検知信号と前 記マークセンサにより検知された基準マーク信号の位相 差に基づいて各色のトナー像の副走査方向の位置ずれを 検出し、前記位置ずれを補正するように前記モータステ ッピングの駆動クロック周波数を可変制御するモータ制 40 御手段とを備えたことを特徴とする。

【0010】この場合、前記モータ制御手段は、駆動クロック周波数の可変制御を前の色の有効画像領域を転写終了後から次の色の有効転写領域を転写開始するまでの間に終了するようにする。

【0011】また、前記モータ制御手段は、前記駆動クロック周波数として通常回転用の第1のクロック周波数と、位置ずれ補正用の第2のクロック周波数の少なくとも2種類の1つを選択的に出力可能であって、前記位置ずれに基づいて第2のクロック周波数で駆動する時間ま 50

たはクロック数を決定して第1のクロック周波数から第2のクロック周波数に切り替え、前記決定した時間またはクロック数が終了した後に第1のクロック周波数に戻すようにするとよい。

【0012】また、前記モータ制御手段は、前記駆動クロック周波数として通常回転用の第1のクロック周波数と、位置ずれ補正用の可変の第2のクロック周波数の1つを選択的に出力可能であって、前記位置ずれに基づいて第2のクロック周波数を決定して第1のクロック周波数に切り替え、一定時間の経過後に第1のクロック周波数に戻すようにしてもよい。【0013】これらの場合において、前記モータ制御手段は、基準マーク信号から先頭のビームの同期検知信号までの時間を前記位相差として検出する。また、前記モータ制御手段による補正量は、感光体上の副走査方向にビーム数に対応する距離以下であるように設定する。さらに、前記第1のクロック周波数に対する前記第2のクロック周波数の差は0.4%以下に設定する。

[0014]

20 【発明の実施の形態】以下、図面を参照して本発明の実施の形態について説明する。図1は本発明に係るカラー画像形成装置の一実施形態のカラープリンタを示す構成図、図2は図1の書き込み装置を示す構成図、図3は制御系を示すブロック図、図4は本発明に係るカラー画像形成装置の要部であるモータ制御部を示すブロック図である。

【0015】本発明の一実施形態は、電子写真方式デジタルカラー複写機からなる電子写真方式デジタルカラー画像形成装置である。このカラー複写機は、電子写真プロセスにより転写材としての転写紙上に画像形成を行う電子写真方式画像形成部としてのカラープリンタと、原稿を走査してその画像を読み取ることにより複数色、例えば赤、青、緑の画像信号を得てこれをデジタル画像信号に変換する原稿読み取り手段としてのスキャナとを有する。

【0016】図1は上記カラープリンタの主な構成を示す。カラープリンタは、感光体11と、回転装置12と、中間転写体としての中間転写ベルト13と、露光手段としての書き込み装置14とを有する。感光体11は、感光体ドラムを用いたが、感光体ベルトなどを用いてもよい。また、中間転写ベルト13は中間転写ドラム、中間転写ローラなどの中間転写体を用いるようにしてもよい。

【0017】感光体11の回りには、感光体11を除電する徐電手段としての徐電ランプ(以下QLという)15と、感光体11を一様に帯電する帯電手段としてのスコロトロンチャージャ(以下帯電チャージャという)16と、書き込み装置14と、感光体11の表面電位を検知する電位計17と、回転装置12と、感光体11のトナー付着量(濃度)を光学的に検知する濃度検知手段と

してのフォトセンサ(以下Pセンサという) 18と、感 光体11をトナー像の転写前に徐電する転写前徐電ラン プ(以下PTLという)19と、感光体11上のトナー 像を中間転写ベルト13に転写する転写手段としてのベ ルト転写チャージャ20と、感光体11をクリーニング するクリーニング装置21が配置されている。

【0018】回転装置12は、感光体11上の各色分の 静電潜像を現像して各色のトナー像とする複数の現像装 置を保持し、例えば感光体11上の静電潜像を現像して ブラックのトナー像とする現像装置22と、感光体11 10 上の静電潜像を現像してシアンのトナー像とする現像装 置23と、感光体11上の静電潜像を現像してマゼンタ のトナー像とする現像装置24と、感光体11上の静電 潜像を現像してイエローのトナー像とする現像装置25 を保持し、駆動手段としてのリボルバモータにより回転 駆動されて複数の現像装置22~25を現像位置へ選択 的に移動させる。

【0019】複数の現像装置22~25は、それぞれ現 像動作時には現像位置にて現像スリーブ22a~25a が感光体11と対向し、現像スリーブ22a~25aが 20 現像モータにより回転駆動されて現像装置22~25内 の現像剤を感光体11と現像スリーブ22a~25aと の間の現像領域に搬送して感光体11上の静電潜像を現 像する。リボルバホームポジションセンサ(以下リボル バHPセンサという) 26は回転装置12が停止基準位 置に位置したことを検知する。

【0020】中間転写ベルト13は、複数のローラ27 ~32に架け渡され、これらのローラ27~32のうち の所定のローラがドラムモータにより回転駆動されて中 間転写ベルト13が回転する。中間転写ベルト13の内 30 側には、感光体11上の各色のトナー像を各画面毎に中 間転写ベルト13上に重ねて転写する画像重ね時の各色 トナー像の位置合わせの基準となる基準マークが1個設 けられる。

【0021】中間転写ベルト13の近傍には、中間転写 ベルト13の回転方向に沿って、中間転写ベルト13上 の基準マークを検知するマーク検知手段としてのベルト マークセンサ(以下マークセンサという)33と、潤滑 剤塗布ソレノイドのオンで中間転写ベルト13に当接し て中間転写ベルト13上に潤滑剤を塗布する潤滑剤塗布 装置34と、中間転写ベルト13上のカラー画像を転写 紙に転写する転写手段としての紙転写装置35と、中間 転写ベルト13をクリーニングして中間転写ベルト13 上のトナーを除去するクリーニング手段としてのベルト クリーニング装置36が配置されている。

【0022】ベルトクリーニング装置36は、例えばク リーニングブレードからなるクリーニング部材などによ り構成されてベルトクリーニング装置接離用ソレノイド のオン/オフにより中間転写ベルト13に対して接離さ

13上のトナーを除去する。紙転写装置35は中間転写 ベルト13の最下部と対向して配置され、ベルトクリー ニング装置36は紙転写装置35とベルト転写チャージ ャ20との間に配置される。ベルトクリーニング装置3 6は中間転写ベルトクリーニングソレノイドのオン/オ フによって中間転写ベルト13と接離が可能になってお り、潤滑剤塗布装置34は潤滑剤塗布ソレノイドのオン /オフにより中間転写ベルト13に対する潤滑剤塗布の 可否が可能になっている。

【0023】中間転写ベルト13の周長は、A4横向き サイズ2枚分と各転写材間の間隔(各転写材間の搬送間 隔)とを加えた長さとなっており、感光体11の周長の 2倍の長さとなっている。感光体11の1回転でA4横 向き1枚分のカラー画像が形成され、感光体11の2回 転で中間転写ベルト13上に同一色にて2画面分の画像 が転写される。

【0024】転写紙が搬送される搬送路において、紙転 写装置35より上流側にはレジストローラ37が配置さ れて、紙転写装置35より下流側には搬送ベルト38が 配置され、この搬送ベルト38より下流側には定着ロー ラおよびこれに圧接される加圧ローラを有する定着装置 が配置されている。搬送ベルト38と定着装置の定着ロ ーラはメインモータにより回転駆動され、 レジストロー ラ37はメインモータによりレジストクラッチを介して 回転駆動される。レジストセンサ39は、レジストロー ラ37の手前で転写紙を検知する。レジストローラ37 には複数の給紙装置のうち選択された給紙装置から転写 紙が給送される。

【0025】図2は上記書き込み装置14の走査光学系 を示す。書き込み装置14においては、複数のレーザビ ームからなる光ビーム(以下単にビームという)を発生 する光源部41から出射された複数のビームはシリンダ レンズ42を介して走査手段としての回転多面鏡43に 入射する。この回転多面鏡43に入射した各ビームは、 回転多面鏡43の回転により走査され、f θ レンズ4 4、トロイダルレンズ45からなる走査光学系および折 り返しミラー46を介して感光体11上を副走査方向の ビームピッチPで同時に主走査方向に露光走査する。

【0026】回転多面鏡43はポリゴンモータにより回 転駆動され、図示しないライン同期信号発生手段として の同期検知器はトロイダルレンズ45からのビームを感 光体11の書き込み領域外における所定の位置で検出す る。この同期検知器は光源部41からシリンダレンズ4 2、回転多面鏡43、fθレンズ44、トロイダルレン ズ45を介して入射する複数のビームを検出して該複数 のビームに対して1個の出力信号をライン同期信号とし て出力する。

【0027】ここに、光源部41は、通常、例えば2個 の半導体レーザからなる光源41a、41bが画像信号 れ、中間転写ベルト13に当接した時に中間転写ベルト 50 により駆動されることにより、画像信号に応じて変調さ

8

れた複数のビームを出射する。また、光源部41には副 走査方向のビームピッチを調整するピッチ調整機構が設 けられ、このピッチ調整機構により光源部41が回転さ れて副走査方向のビームピッチが調整される。光源部4 1においては、2個の半導体レーザからなる光源41

 a、41bから射出されたビームはコリメートレンズ4 1c、41dによりそれぞれ平行光とされ、アパーチャ 部材(図示せず)のスリットを通ることにより所定の光 束径に整形される。

【0028】これらのアパーチャ部材の一方からのビー 10 ムは、1/2波長板41eにより偏光方向が90度回転 させられ、ビーム合成手段としてのビーム合成プリズム41fの斜面で内面反射され、ビーム合成プリズム41fの偏光ビームスプリッタ面で反射されて基準となる他方のアパーチャ部 材からのビームとその光軸近傍に合成される。

【0029】このビーム合成プリズム41 f からの2本のビームは、主走査方向に所定角度 θ m隔でて射出され、半導体レーザ41 a においてコリメートレンズ41 c との光軸を主走査方向に僅かに偏心させることで光源 20 部41を光軸回りに回転させることにより、2本のビーム間の射出角度の副走査角度成分が得られて副走査方向のビームピッチ調整がなされる。光源部41の回転角を α とすると、 $\Delta \theta$ $s=\theta$ m· $\sin \alpha$ である。なお、光源41 a、41 b は、2個としたが、3個以上としてもよい。

【0030】図3は上記カラープリンタの制御部を示す。CPU47は制御プログラムの内容により演算等の処理を実行し、ROM48は制御プログラムを内蔵している。RAM49はデータの格納および退避に用いられ、CPU47、ROM48およびRAM49はデータバスおよびアドレスバスによって接続されている。シリアル通信コントローラ50は、上記スキャナの制御部とCPU47とのコマンドの送受信を行い、CPU47とはデータバスおよびアドレスバスによって接続されている。

【0031】感光体11の露光制御を行う書き込み制御部としての書き込み制御IC51は、CPU47とはデータバスおよびアドレスバスによって接続され、露光用LD制御ユニット52およびポリゴンモータ43aと接続されて露光用LD制御ユニット52およびポリゴンモータ43aを制御する。露光用LD制御ユニット52は書き込み制御IC51からの入力信号により書き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行う。I/Oコントローラ53はCPU47の入出力制御を行う。CPU47、ROM48、RAM49、シリアル通信コントローラ50、書き込み制御IC51およびI/Oコントローラ53はカラープリンタの制御部を構成する。

【0032】定着装置54は上記定着ローラの表面温度 50

を検知する定着サーミスタと、定着ローラを加熱する定着ヒータを有し、CPU47は定着サーミスタの温度検知信号をA/D変換してそのA/D変換値を元に定着ヒータ制御用のパルス幅変調(PWM)パルスを出力して定着ヒータをオン/オフ制御することにより定着ローラの表面温度を一定に制御する。

【0033】CPU47は高圧電源としてのパワーパックユニット55からフィードバックされる出力電圧をA/D変換して該A/D変換値を元にパワーパックユニット55へPWM信号を出力してパワーパックユニット55の出力電圧を制御する。パワーパックユニット55は、帯電チャージャ16、ベルト転写チャージャ20および紙転写装置35に高電圧を印加すると共に帯電チャージャ16にグリッド電圧を印加し、現像装置22~25の現像スリーブ22a~25aにそれぞれ現像バイアス電圧を印加する。

【0034】電位計17を含む電位計回路56は感光体11の表面電位を検知し、電位計17の出力信号はCPU47のA/D入力端子に入力される。発光ダイオードおよびフォトトランジスタからなるPセンサ18を含むPセンサ回路57は感光体11のトナー付着量(濃度)を光学的に検知し、Pセンサ18のフォトトランジスタ出力信号はCPU47のA/D入力端子に入力される。CPU47はPセンサ18の発光ダイオード駆動回路にPWMパルスを出力して発光ダイオードの点灯制御を行う。

【0035】上記メインモータ58は転写材を搬送する 転写材搬送系を回転駆動し、上記ドラムモータ59は感 光体11および中間転写ベルト13を回転駆動する。現 像モータ60は、現像装置22~25の現像スリーブ2 2a~25aをそれぞれ回転駆動するためのモータであ り、これらのモータはCPU47からそれぞれオン信 号、速度を半分に落とすための半速信号および、速度が 目的速度に達したことを判断するためのロック信号が入 力される。

【0036】リボルバモータ61は、CPU47から入力される4相出力信号により現像装置22~25を装備した回転装置12を回転させ、現像装置22~25のうち指定色の現像を行う現像装置を現像位置に停止させる。トナー補給モータ62は現像装置22~25内に各トナーカートリッジからブラック、シアン、マゼンタ、イエロー各色のトナーをそれぞれ補給し、CPU47はPセンサ18からの入力信号を元に感光体11上のブラック、シアン、マゼンタ、イエロー各色のトナー付着量に応じてトナー補給モータ62のオン時間を制御する。【0037】画像重ね時の各トナー像の位置合わせの基準となる中間転写基準信号としてのマークセンサ33の出力信号は、タイミング的に厳しい精度が要求されるために、CPU47の割り込み端子に入力される。回転装置12の停止位置基準となるリボルバHPセンサ26の

出力信号は、回転装置12の回転中にCPU47からリボルバモータ61への出力パルス(4相出力信号)を切り替えるというタイミング的に厳しい精度が要求されるために、CPU47の割り込み端子に入力される。

【0038】この実施形態において、例えばA4横向きサイズ(転写材搬送方向が短くなる向きのA4サイズ)のフルカラー画像を例えば4画面分連続的に形成する場合の基本シーケンスについて説明する。カラープリンタにおいては、停止状態では、回転装置12は現像色がブラックである現像装置22が現像位置に位置した状態で停止しているものとする。カラープリンタの制御部(以下プリンタ制御部という)は、システム制御部からカラー画像形成開始(プリントスタート)の命令が来ると、QL15とドラムモータ59をオンさせる。このため、ドラムモータ59が回転して感光体11と中間転写ベルト13を回転駆動し、感光体11がQL15により除電される。

【0039】プリンタ制御部は、感光体11上のQL15による除電開始位置が帯電チャージャ16の帯電を行う位置に到達した時に帯電チャージャ16をオンさせる。次に、プリンタ制御部は、感光体11上の帯電チャージャ16による帯電が開始された位置が現像位置に到達すると、パワーパックユニット55に現像バイアスをオンさせると同時に現像モータ60を回転させる。

【0040】また、プリンタ制御部は、感光体11上の 現像バイアスがオンしたときに現像位置に対向した位置 がベルト転写位置(感光体11上のトナー像を中間転写 ベルト13へ転写させる位置)に到達した時にベルト転 写チャージャ20をオンさせる。感光体11の回転開始 からここまでが感光体11の前回転となる。

【0041】同時に、中間転写ベルト13の回転によりマークセンサ33が中間転写ベルト13上の基準マークを検知すると、マークセンサ33のマーク検知信号が中間転写基準信号としてCPU47の割込み端子に入力され、プリンタ制御部はプログラム上では割込み処理を行う。プリンタ制御部は、その割込み処理の中で第1画面・1色目(ブラック)のスキャン開始コマンドを上記スキャナの制御部(以下スキャナ制御部という)へ送信する。

【0042】スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第 40 1 画面1色目のスキャン開始コマンドを受信すると、スキャナに第1画面1色目の画像信号を得るための原稿読み取りを行わせ、読み取った複数色(例えば赤、青、緑)の画像信号を第1画面1色目の画像信号に変換してプリンタ制御部に転送する。

【0043】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送されてきた画像信号を書き込み制御IC51に転送し、書き込み制御IC51がその画像信号を第1画面1色目の露光データ(書き込み装置14で半導体レーザを駆動して1色目の露光を行うためのデータ)に変換して露光 50

用LD制御ユニット52に出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き込み制御IC51からの第1画面1色目の露光データにより書き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行って感光体11に第1画面1色目の画像を書き込むことにより第1画面1色目の静電潜像を形成させる。

【0044】プリンタ制御部は、第1画面1色目の現像を行う現像装置22の現像スリーブ22aの回転を現像モータ60に書き込み装置14の書き込み開始に先駆けて開始させる。現像装置22は、感光体11上の第1画面1色目の静電潜像が現像位置に来ると、この静電潜像の現像を開始して第1画面1色目のトナー像とする。

【0045】感光体11上の第1画面1色目のトナー像は、第1転写位置(ベルト転写位置)に来ると、ベルト転写チャージャ20により中間転写ベルト13上に転写される。スキャナは、第1画面1色目の画像信号を得るための原稿読み取りが終了すると、高速にホームポジションにリータンし、次の第2画面1色目(ブラック)の画像信号を得るための原稿読み取りの開始までホームポジションで待機する。

【0046】次に、プリンタ制御部は、第2画面1色目のスキャン開始コマンドをスキャナ制御部へ送信する。スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第2画面1色目のスキャン開始コマンドを受信すると、スキャナに第2画面1色目の画像信号を得るための原稿読み取りを行わせ、読み取った複数色(例えば赤、青、緑)の画像信号を第2画面1色目の画像信号に変換してプリンタ制御部に転送する。

【0047】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送されてきた画像信号を書き込み制御IC51に転送し、書き込み制御IC51がその画像信号を第2画面1色目の露光データに変換して露光用LD制御ユニット52に出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き込み制御IC51からの第2画面1色目の露光データにより書き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行って感光体11に第2画面1色目の画像を書き込むことにより第2画面1色目の静電潜像を形成させる。

【0048】1色目の現像を行う現像装置22の現像スリーブ22aは、第1画面1色目の静電潜像の現像終了後も停止せずに回転しており、書き込み装置14の書き込み中は回転している。現像装置22は、感光体11上の第2画面1色目の静電潜像が現像位置に来ると、この静電潜像の現像を開始して第2画面1色目のトナー像とする。

【0049】感光体11上の第2画面1色目のトナー像は、第1転写位置(ベルト転写位置)に来ると、ベルト転写チャージャ20により中間転写ベルト13上に転写される。スキャナは、第2画面1色目の画像信号を得るための原稿読み取りが終了すると、高速にホームポジションにリータンし、次の第1画面2色目(シアン)の画

像信号を得るための原稿読み取りの開始までホームポジ ションで待機する。

【0050】プリンタ制御部は、第2画面1色目の静電 潜像の現像が終了すると、2色目(シアン)の現像を行 う現像装置23が現像位置に来て停止するようにリボル

バモータ61に回転装置12を回転させる。また、プリ ンタ制御部は、ベルトクリーニング装置接離用ソレノイ ド66にベルトクリーニング装置36を中間転写ベルト 13から離間させて中間転写ベルト13上の画像を消さ ないようにする。

【0051】その後、プリンタ制御部は、マークセンサ 33が中間転写ベルト13上の基準マークを検知してC PU47の割込み端子にマークセンサ33からのマーク 検知信号が中間転写基準信号として入力された時に割り 込み処理に入って第1画面2色目(シアン)のスキャン 開始コマンドをスキャナ制御部へ送信する。

【0052】スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第 1 画面 2 色目のスキャン開始コマンドを受信すると、ス キャナに第1画面2色目の画像信号を得るための原稿読 み取りを行わせ、読み取った複数色の画像信号をプリン 20 タ制御部に第1画面2色目の画像信号に変換して転送す る。

【0053】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送 されてきた画像信号を書き込み制御IC51に転送し、 書き込み制御IC51がその画像信号を第1画面2色目 の露光データに変換して露光用LD制御ユニット52に 出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き込み制 御IC51からの第1画面2色目の露光データにより書 き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行 って感光体11に第1画面2色目の画像を書き込むこと 30 により第1画面2色目の静電潜像を形成させる。

【0054】プリンタ制御部は、2色目の現像を行う現 像装置23の現像スリーブ23aの回転を現像モータ6 0に書き込み装置14の書き込み開始に先駆けて開始さ せる。現像装置23は、感光体11上の第1画面2色目 の静電潜像が現像位置に来ると、この静電潜像の現像を 開始して第1画面2色目のトナー像とする。

【0055】感光体11上の第1画面2色目のトナー像 は、第1転写位置に来ると、ベルト転写チャージャ20 により中間転写ベルト13上の第1画面1色目のトナー 40 像と同位置に第1画面1色目のトナー像と重ねて転写さ れる。スキャナは、第1画面2色目の画像信号を得るた めの原稿読み取りが終了すると、高速にホームポジショ ンにリータンし、次の第2画面2色目(シアン)の画像 信号を得るための原稿読み取りの開始までホームポジシ ョンで待機する。

【0056】次に、プリンタ制御部は、第2画面2色目 のスキャン開始コマンドをスキャナ制御部へ送信する。 スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第2画面2色目 のスキャン開始コマンドを受信すると、スキャナに第2 50 き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行

画面2色目の画像信号を得るための原稿読み取りを行わ せ、読み取った複数色の画像信号を第2画面2色目の画 像信号に変換してプリンタ制御部に転送する。

【0057】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送 されてきた画像信号を書き込み制御IC51に転送し、 書き込み制御IC51がその画像信号を第2画面2色目 の露光データに変換して露光用LD制御ユニット52に 出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き込み制 御IC51からの第2画面2色目の露光データにより書 き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行 って感光体11に第2画面2色目の画像を書き込むこと により第2画面2色目の静電潜像を形成させる。

【0058】2色目の現像を行う現像装置23の現像ス リーブ23aは、第1画面2色目の静電潜像の現像終了 後も停止せずに回転しており、書き込み装置14の書き 込み中は回転している。現像装置23は、感光体11上 の第2画面2色目の静電潜像が現像位置に来ると、この 静電潜像の現像を開始して第2画面2色目のトナー像と する。

【0059】感光体11上の第2画面2色目のトナー像 は、第1転写位置に来ると、ベルト転写チャージャ20 により中間転写ベルト13上の第2画面1色目のトナー 像と同位置に第2画面1色目のトナー像と重ねて転写さ れる。スキャナは、第2画面2色目の画像信号を得るた めの原稿読み取りが終了すると、髙速にホームポジショ ンにリータンし、次の第1画面3色目(マゼンタ)の画 像信号を得るための原稿読み取りの開始までホームポジ ションで待機する。プリンタ制御部は、第2画面2色目 の静電潜像の現像が終了すると、3色目(マゼンタ)の 現像を行う現像装置24が現像位置に来て停止するよう にリボルバモータ61に回転装置12を回転させる。

【0060】その後、プリンタ制御部は、マークセンサ 33が中間転写ベルト13上の基準マークを検知してC PU47の割込み端子にマークセンサ33からマーク検 知信号が入力された際に割り込み処理に入って第1画面 3色目(マゼンタ)のスキャン開始コマンドをスキャナ 制御部へ送信する。

【0061】スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第 1画面3色目のスキャン開始コマンドを受信すると、ス キャナに第1画面3色目の画像信号を得るための原稿読 み取りを行わせ、読み取った複数色の画像信号を第1画 面3色目の画像信号に変換してプリンタ制御部に転送す

【0062】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送 されてきた画像信号を書き込み制御IC51に転送し、 書き込み制御IC51がその画像信号を第1画面3色目 の露光データに変換して露光用LD制御ユニット52に 出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き込み制 御IC51からの第1画面3色目の露光データにより書

14

って感光体11に第1画面3色目の画像を書き込むこと により第1画面3色目の静電潜像を形成させる。

【0063】プリンタ制御部は、3色目の現像を行う現像装置24の現像スリーブ24aの回転を現像モータ60に書き込み装置14の書き込み開始に先駆けて開始させる。現像装置24は、感光体11上の第1画面3色目の静電潜像が現像位置に来ると、この静電潜像の現像を開始して第1画面3色目のトナー像とする。

【0064】感光体11上の第1画面3色目のトナー像は、第1転写位置に来ると、ベルト転写チャージャ20により中間転写ベルト13上の第1画面1色目のトナー像および第1画面2色目のトナー像と同位置に第1画面1色目のトナー像および第1画面2色目のトナー像と重ねて転写される。スキャナは、第1画面3色目の画像信号を得るための原稿読み取りが終了すると、高速にホームポジションにリータンし、次の第2画面3色目(マゼンタ)の画像信号を得るための原稿読み取りの開始までホームポジションで待機する。

【0065】次に、プリンタ制御部は、第2画面3色目のスキャン開始コマンドをスキャナ制御部へ送信する。スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第2画面3色目のスキャン開始コマンドを受信すると、スキャナに第2画面3色目の画像信号を得るための原稿読み取りを行わせ、読み取った複数色の画像信号を第2画面3色目の画像信号に変換してプリンタ制御部に転送する。

【0066】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送されてきた画像信号を書き込み制御IC51に転送し、書き込み制御IC51がその画像信号を第2画面3色目の露光データに変換して露光用LD制御ユニット52に出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き込み制 30 御IC51からの第2画面3色目の露光データにより書き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行って感光体11に第2画面3色目の画像を書き込むことにより第2画面3色目の静電潜像を形成させる。

【0067】3色目の現像を行う現像装置24の現像スリーブ24aは、第1画面3色目の静電潜像の現像終了後も停止せずに回転しており、書き込み装置14の書き込み中は回転している。現像装置24は、感光体11上の第2画面3色目の静電潜像が現像位置に来ると、この静電潜像の現像を開始して第2画面3色目のトナー像とする。

【0068】感光体11上の第2画面3色目のトナー像は、第1転写位置に来ると、ベルト転写チャージャ20により中間転写ベルト13上の第2画面1色目のトナー像および第2画面2色目のトナー像と同位置に第2画面1色目のトナー像および第2画面2色目のトナー像と重ねて転写される。

【0069】スキャナは、第2画面3色目の画像データ を得るための原稿読み取りが終了すると、高速にホーム ポジションにリータンし、次の第1画面4色目(イエロ ー)の画像データを得るための原稿読み取りの開始までホームポジションで待機する。プリンタ制御部は、第2画面3色目の静電潜像の現像が終了すると、4色目(イエロー)の現像を行う現像装置25が現像位置に来て停止するようにリボルバモータ61に回転装置12を回転させる。

【0070】その後、プリンタ制御部は、マークセンサ33が中間転写ベルト13上の基準マークを検知してCPU47の割込み端子にマークセンサ33からのマーク検知信号が中間転写基準信号として入力された際に割り込み処理に入って第1画面4色目のスキャン開始コマンドをスキャナ制御部へ送信する。

【0071】スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第 1画面4色目のスキャン開始コマンドを受信すると、ス キャナに第1画面4色目の画像データを得るための原稿 読み取りを行わせ、読み取った複数色の画像データを第 1画面4色目の画像データに変換してプリンタ制御部に 転送する。

【0072】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送されてきた画像データを書き込み制御IC51に転送し、書き込み制御IC51がその画像データを第1画面4色目の露光データに変換して露光用LD制御ユニット52に出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き込み制御IC51からの第1画面4色目の露光データにより書き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制御を行って感光体11に第1画面4色目の画像を書き込むことにより第1画面4色目の静電潜像を形成させる。

【0073】プリンタ制御部は、4色目の現像を行う現像装置25の現像スリーブ25aの回転を現像モータ60に書き込み装置14の書き込み開始に先駆けて開始させる。現像装置25は、感光体11上の第1画面4色目の静電潜像が現像位置に来ると、この静電潜像の現像を開始して第1画面4色目のトナー像とする。

【0074】感光体11上の第1画面4色目のトナー像は、第1転写位置に来ると、ベルト転写チャージャ20により中間転写ベルト13上の第1画面1色目のトナー像、第1画面2色目のトナー像および第1画面3色目のトナー像と同位置に第1画面1色目のトナー像、第1画面2色目のトナー像および第1画面3色目のトナー像と重ねて転写されて第1画面のフルカラー画像が形成される。スキャナは、第1画面4色目の画像データを得るための原稿読み取りが終了すると、高速にホームポジションにリータンし、次の第2画面4色目(イエロー)の画像データを得るための原稿読み取りの開始までホームポジションで待機する。

【0075】次に、プリンタ制御部は、第2画面4色目のスキャン開始コマンドをスキャナ制御部へ送信する。 スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第2画面4色目のスキャン開始コマンドを受信すると、スキャナに第2 画面4色目の画像データを得るための原稿読み取りを行

16

わせ、読み取った複数色の画像データを第2画面4色目 の画像データに変換してプリンタ制御部に転送する。

【0076】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送 されてきた画像データを書き込み制御IC51に転送 し、書き込み制御IC51がその画像データを第2画面 4 色目の露光データに変換して露光用LD制御ユニット 52に出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き 込み制御IC51からの第2画面4色目の露光データに より書き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制 御を行って感光体11に第2画面4色目の画像を書き込 10 むことにより第2画面4色目の静電潜像を形成させる。

【0077】4色目の現像を行う現像装置25の現像ス リーブ25aは、第1画面4色目の静電潜像の現像終了 後も停止せずに回転しており、書き込み装置14の書き 込み中は回転している。現像装置25は、感光体11上 の第2画面4色目の静電潜像が現像位置に来ると、この 静電潜像の現像を開始して第2画面4色目のトナー像と する。

【0078】感光体11上の第2画面4色目のトナー像 は、第1転写位置に来ると、ベルト転写チャージャ20 により中間転写ベルト13上の第2画面1色目のトナー 像、第2画面2色目のトナー像および第2画面3色目の トナー像と同位置に第2画面1色目のトナー像、第2画 面2色目のトナー像および第2画面3色目のトナー像と 重ねて転写されて第2画面のフルカラー画像が形成され る。スキャナは、第2画面4色目の画像データを得るた めの原稿読み取りが終了すると、高速にホームポジショ ンにリータンし、次の第3画面1色目(ブラック)の画 像データを得るための原稿読み取りの開始までホームポ ジションで待機する。

【0079】プリンタ制御部は、第2画面4色目の静電 潜像の現像が終了し、第2画面4色目のトナー像のベル ト転写(感光体11から中間転写ベルト13への転写) が終了すると、中間転写ベルト13上のフルカラー画像 を転写材に転写させるべく中間転写ベルト13上のフル カラー画像が中間転写ベルト13と紙転写装置35との 間の紙転写位置に到達する直前に紙転写装置35をオン させ、紙転写装置35が中間転写ベルト13上のフルカ ラー画像を転写材に転写させる。

【0080】 プリンタ制御部は、第1画面のフルカラー 画像および第2画面のフルカラー画像の二次転写(中間 転写ベルト13から転写材へのフルカラー画像の転写) が終了すると、1色目(ブラック)の現像を行う現像装 置22が現像位置に来て停止するようにリボルバモータ 61に回転装置12を回転させる。

【0081】中間転写ベルト13から第1画面用転写材 および第2画面用転写材への第1画面のフルカラー画像 および第2画面のフルカラー画像の各転写は続けられ、 第1 画面のフルカラー画像および第2画面のフルカラー

画面用転写材は、搬送ベルト38により定着装置まで搬 送されて定着装置により第1画面のフルカラー画像およ び第2画面のフルカラー画像がそれぞれ定着され、排紙 トレイへ排出される。

【0082】中間転写ベルト13の回転によりマークセ ンサ33が中間転写ベルト13上の基準マークを検知す ると、プリンタ制御部は、CPU47の割込み端子にマ ークセンサ33からマーク検知信号が中間転写基準信号 として入力された際にプログラム上で割り込み処理に入 ってその中で第3画面1色目(ブラック)のスキャン開 始コマンドをスキャナ制御部へ送信する。

【0083】スキャナ制御部は、プリンタ制御部から第 3画面1色目のスキャン開始コマンドを受信すると、ス キャナに第3画面1色目の画像データを得るための原稿 読み取りを行わせ、読み取った複数色の画像データを第 3画面1色目の画像データに変換してプリンタ制御部に 転送する。

【0084】プリンタ制御部はスキャナ制御部から転送 されてきた画像データを書き込み制御IC51に転送 し、書き込み制御IC51がその画像データを第3画面 1色目の露光データに変換して露光用LD制御ユニット 52に出力する。露光用LD制御ユニット52は、書き 込み制御IC51からの第3画面1色目の露光データに より書き込み装置14内のLD41a、41bの点灯制 御を行って感光体11に第3画面1色目の画像を書き込 むことにより第3画面1色目の静電潜像を形成させる。

【0085】以下、第3画面1色目の静電潜像の現像か ら第4画面4色目のトナー像のベルト転写までの工程は 上述した第1画面1色目の静電潜像の現像から第2画面 4 色目のトナー像のベルト転写までの工程と同様に行わ れる。その後も第1画面のフルカラー画像および第2画 面のフルカラー画像の形成と同様に第3画面のフルカラ -画像および第4画面のフルカラー画像の形成が行われ

【0086】プリンタ制御部は、第4画面4色目の静電 潜像の現像が終了し、第4画面4色目のトナー像のベル ト転写が終了すると、中間転写ベルト13上のフルカラ ー画像を転写材に転写させるべく中間転写ベルト13上 のフルカラー画像が中間転写ベルト13と紙転写装置3 5との間の紙転写位置に到達する直前に紙転写装置35 をオンさせ、紙転写装置35が中間転写ベルト13上の フルカラー画像を転写材に転写させる。

【0087】その後、プリンタ制御部はベルトクリーニ ング装置接離用ソレノイド66をオンさせてベルトクリ ーニング装置36を中間転写ベルト13に接触させるこ とによりベルトクリーニング装置36に中間転写ベルト 13のクリーニングを開始させる。

【0088】プリンタ制御部は、第3画面のフルカラー 画像および第4画面のフルカラー画像の二次転写が終了 画像がそれぞれ転写された第1画面用転写材および第2 50 すると、1色目(ブラック)の現像を行う現像装置22

が現像位置に来て停止するようにリボルバモータ61に 回転装置12を回転させる。その後、プリンタ制御部 は、ベルトクリーニング装置接離用ソレノイド66をオ つさせてベルトクリーニング装置36を中間転写ベルト 13から離間させる。さらに、プリンタ制御部はドラム モータ59を制御して中間転写ベルト13の停止位置を 制御し、その後はこの実施形態は待機状態となる。

【0089】なお、この実施形態において、中間転写べ ルト13上の基準マークを中間転写ベルト13の回転方 向へ所定の間隔(例えば等間隔)をおいて2個設けるよ 10 うにしてもよい。この場合、プリンタ制御部は、各色毎 に、中間転写ベルト13上の第1の基準マークのマーク センサ33による検知時を基準としてスキャン開始コマ ンドをスキャナ制御部へ送信することによりスキャナに 1 画面の画像データを得るための原稿読み取りを行わせ て中間転写ベルト13上の2画面のフルカラー画像のう ち最初に形成すべき 1 画面のフルカラー画像を形成さ せ、中間転写ベルト13上の第2の基準マークのマーク センサ33による検知時を基準としてスキャン開始コマ ンドをスキャナ制御部へ送信することによりスキャナに 20 他の1画面の画像データを得るための原稿読み取りを行 わせて中間転写ベルト13上の2画面のフルカラー画像 のうち後で形成すべき1画面のフルカラー画像を形成さ せるように制御することになる。

【0090】次に図4を参照して本発明の要部であるモータ制御部について説明する。この制御部は同期検知、基準マーク信号、位相検出部61と、演算制御回路68、クロック生成、制御部72と、位相(カウント値)*

*比較回路67を有する。位相検出部61内の位相比較回路64には、上記書き込み装置14の同期検知器からの 先頭ビームの同期検知信号58と、マークセンサ33からのベルトマーク信号57が中間転写基準信号として入 力されて位相が比較される。カウンタ63は同期検知信号58によりクリアされて図示しない内部クロック発生 部からのクロックをカウントアップし、そのカウント値 を位相比較回路64に出力する。

【0091】位相比較回路64はベルトマーク信号57 と同期検知信号58との位相を比較するために、ベルト マーク信号57が入力されている時に動作し、同期検知 信号58が入力された時点でカウンタ63のカウント値 (同期検知信号58によるリセット直前のカウント値) を取り込み、この値をベルトマーク信号57と同期検知 信号58との位相差として補正演算部60へ出力する。 【0092】ここで、感光体11と中間転写ベルト13 が機械的にすなわち図5に示すようにタイミングベルト 40で連結されて共通のドラムモータ59 (以下ではス テッピングモータM) により駆動される場合、それぞれ の回転相対位置はずれないためマークセンサ33は感光 体11側に設置されても良い。また、感光体11と中間 転写ベルト13が独立して駆動される場合は、感光体1 1側は一定速度で回転し、中間転写ベルト13側にステ ッピングモータMが設置されており、また、中間転写べ ルト13側にマークセンサ33が設けられる。

【0093】演算制御回路68では、上記カウント値から位相ずれ量を算出し、さらに位相ずれを距離に換算し、モータMへのずらし量(位置補正量)とする。

位相ずれ量=同期間隔の全カウント値(固定値) / カウント値

ずらし量=(1-位相ずれ量)

* (同期間隔の時間(ta)での副走査方向への移動距離)

= Δ t 1 / ta * (同期間隔の時間(ta)での副走査方向への移動距離)

次にステッピングモータMのクロック生成、制御部71について説明する。クロック生成、制御部71はクロック発生部65とカウンタ66を有する。クロック発生部65では内部クロックを分周したクロックを発生することができ、少なくとも通常回転時のクロック周波数F0と位置ずれ補正用のクロック周波数(以下、可変周波数)F1の2種類のクロックを発生させることができる。

【0094】このクロック周波数F0、F1の切り替えは、GATE信号のH、Lにより可能である。ステッピングモータMの通常の回転時(潜像書込み中)には、GATE信号がHの状態にあり、クロック周波数F0がout出力から出力され、ステッピングモータドライバ69を介してステッピングモータMを一定速度で回転させている。

【0095】同期検知、基準マーク信号、位相検出部6 1の検出が終了した時点で、位相計測結果が演算制御回 路68に送られ、演算制御回路68では前述の様にずら 50 し量が計算され、さらに可変クロック周波数に切り替える時間、若しくはクロック数が計算される。可変クロック周波数のクロック数 n は、ステッピングモータMの1パルス当たりの感光体表面の移動量を a 、ずらし量を b とすれば、次式で与えられる。

【0096】n=F1・b/a・(F0-F1) 1例として、F0=2500Hz、F1=1965H 40 z、a=98μm、b=80μmとすれば n=3パルス

となる。この場合のクロック周波数変化を図6に示す。 【0097】演算制御回路68は位相(カウント値)比較回路67にこの可変クロックF1のクロック数nをセットする。次にクロック発生部65に対してGATE信号をLに設定し、これによりステッピングモータドライバ69に与えられるOUT出力のクロック周波数はF0からF1に切り替わる。図6に示す例では、2500Hzから1965Hzに切り替わる。

【0098】これと同時にカウンタ66はクロック発生

部65のout出力のクロック数のカウントを開始する。すなわち、周波数がF1に切り替わってからのクロック数をカウントする。位相(カウント値)比較回路6・7は上記カウント値と、内部にセットされた可変クロックのクロック数と比較し、同一値かまたはカウント値がオーバしたら演算制御部68に対して信号を送り、演算制御部68はこれを受けてクロック発生部65に対するGATE信号をLにしてクロック周波数を通常回転周波数F0に戻す。

【0099】なお、位相(カウント値)比較回路67の 10 出力は演算制御回路68を介さないで、直接クロック発生部のGATE信号を制御しても良い。図6に示す例では、丁度3クロック分の周波数F1=1965Hzを出力し、その後、通常クロック周波数F0=2500Hzに復帰する。通常回転クロックF0=2500Hz=が連続しているクロック(図6に示す上側の波形)と比較すると、周波数をF1=1965Hz=に切り替えた時点から丁度3クロック目で、クロックの位相がずらし量b=80μm分だけ遅れている。その結果、感光体11の回転位置はずらし量(位置補正量)分だけ遅れる事に 20 なる。

【0100】ところで、マークセンサ33の機械的な配置位置は、図5において感光体11上のビーム照射位置から転写までの距離(L1)よりも、中間転写ベルト13上での転写位置からマーク検知位置までの距離はL2だけ長く設定されており、本例ではL2=約60mmに設定されている。すなわち、ベルトマーク信号57が出力され、さらに同期検知信号58が入力されてから、L2分の時間をまってから、書込み動作が開始される。本例で中間転写ベルト13の線速は約200mm/sであるとするとこの時間はt0=60/200=0.3s後に書き込みが開始される。(前色の転写が終了した直後にベルトマーク信号が検出される。)

すなわち、ベルトマーク信号 5 7 を検出した後で上記ずらし量を算出し、次色の書き込み開始までの時間内(本例では約0.3 sec以内)に、ステッピングモータMのクロック周波数を変化させることによってずらし量を補正し、回転が安定すれば次色書込みまでに位置の補正が完了する。0.3 secの時間があれば、十分余裕をもって回転を安定させることができる。

【0101】すなわち、この位置補正動作は、ベルトマークを検知後、次の作像(書込み開始)が始まる前までに毎回(毎色ごと)に行われるため、ポリゴンミラーと感光体が非同期のために発生するランダムな位置ずれは、画像先端から補正されることになり、位置ずれを最小限におさえることができる。上記位置補正が行われた、中間転写ベルト13上の転写像と、次色の感光体11上のトナー像は 転写時に1ライン分の位置ずれもなく、同一位置で転写される。

【0102】本例の場合は、2ビームの例であるため、

【0103】また、本例は理解を助けるため極端なクロック変化(通常回転クロックF0=2500Hzに対し、F1=1965Hzに切り替え)にて誇張して説明しているが、実際には、感光体/転写体を同時に1モータで回すためにはフライホイールをはじめとして、自身のモーメントも含め、大きな慣性モーメントが作用するため、急な回転数の変化は与えず、変化量が0.4%以内(2500→2490Hz)に設定し、周波数F1のクロック数nを数百回とし、目標のずらし量を得るようにすると、クロック変化時の感光体/転写体の回転変動(主に脈動)が発生が少なく安定して駆動できることが実験的に求められている。

【0104】また、位置ずれ補正用の周波数F1を固定ではなく、位置ずれ量に応じて可変にし、一定時間、周波数F1に切り換えるようにすれば、システムの安定性が増す。

[0105]

【発明の効果】以上説明したように請求項1記載の発明によれば、同期検知信号と基準マーク信号の位相差に基づいて画像の副走査方向の位置ずれを検出し、位置ずれを補正するように感光体および/または中間転写体のステッピングモータの駆動クロック周波数を可変制御するので、ビームの書き出し順切り替えを行うなうことなく画像の位置ずれを防止することができる。また、2ビームの書き出し順切り替えを行うことなく位置ずれを防止できるため、コピー間でグレーの色ずきも同時に防止できる。また、感光体と中間転写体を共通に駆動するステッピングモータを制御することにより、中間転写体や感光体の表面を傷つけることなく画像の位置ずれを防止することができる。

【0106】請求項2記載の発明によれば、駆動クロック周波数の可変制御を、前の色の有効画像領域を転写終了後から次の色の有効転写領域を転写開始するまでの間に終了するようにしたので、有効画像領域の画像をみだすことなく、複数ビームにおける位置ずれを防止できる。

【0107】請求項3記載の発明によれば、通常回転用の第1のクロック周波数と、位置ずれ補正用の第2のクロック周波数の少なくとも2種類で駆動クロック周波数を可変制御するので、クロック発生回路を簡略化することができ、コストを下げることができる。

【0108】請求項4記載の発明によれば、位置ずれ補 正用の可変の第2のクロック周波数に切り換える時間が 50 一定であるので、システムの安定性が増す。

【0109】請求項5記載の発明によれば、基準マーク信号から先頭のビームの同期検知信号までの時間を位相差として検出するので、回路を簡略化することができ、コストを下げることができる。

21

【0110】請求項6記載の発明によれば、補正量が感 光体上の副走査方向に、ビーム数に対応する距離以下で あるので、モータへの負荷変動を極力少なくでき、画像 への悪影響を防止できる。

【0111】請求項7記載の発明によれば、駆動クロック周波数の変化量を非常に小さく制限したので、速度変 10動による感光体/転写体の脈動の発生を防止することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明に係るカラー画像形成装置の一実施形態 のカラープリンタを示す構成図である。

【図2】図1の書き込み装置を示す構成図である。

【図3】制御系を示すブロック図である。

【図4】本発明に係るカラー画像形成装置の要部であるモータ制御部を示すブロック図である。

【図5】図1の感光体と中間転写ベルトの駆動機構を詳しく示す構成図である。

【図6】図4における駆動クロック周波数を説明するためのタイミングチャートである。

【図7】光偏向器と感光体の回転非同期による位置ずれを示す説明図である。

【図8】光偏向器と感光体の回転非同期による位置ずれ を示す説明図である。

【図9】 従来の位置ずれ補正を示す説明図である。

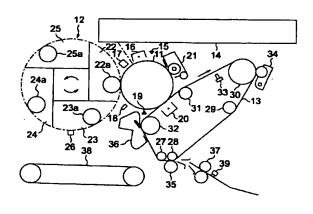
【図10】位置ずれによる色ずれを示す説明図である。 【符号の説明】

- 11 感光体
- 13 中間転写ベルト
- 33 マークセンサ
- 61 位相検出部
- 68 演算制御回路
- 72 クロック生成、制御部

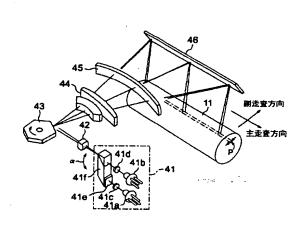
M ステッピングモータ

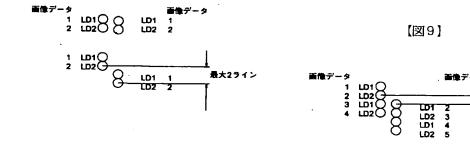
【図1】

【図2】



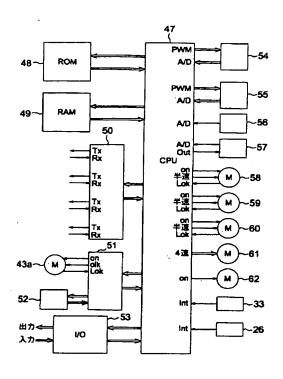
【図8】

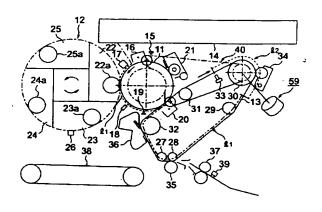




【図3】





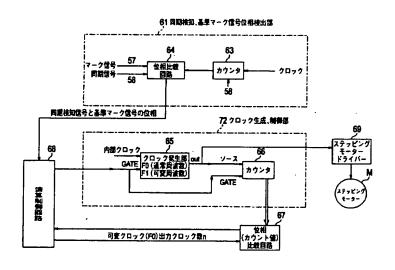


【図10】

発色	ドット形状の 無島図	組み合わせ	パターン
グレー		Y LD1 0 LD1 M LD1	. 0
110-		Y LD1 O LD2 M LD2	3
マゼンタ		Y LD2 O LD1 M LD1	4
青		Y LD1 O LD1 M LD2	1
#		Y LD2 O LD1 M LD1	6
赤		Y LD1 O LD2 M LD1	. 2
グレー		O LDS	7

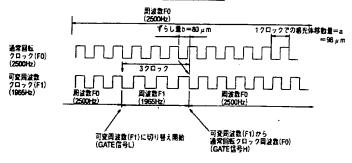
(見やすい様に、主走査方向にずらしている)

区	4	4

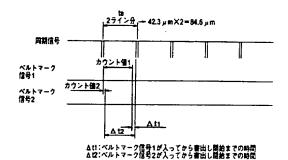


【図6】

可変周波数クロック数nが3クロックの場合の例



【図7】



フロントページの続き

(51) Int.Cl.7

識別記号

FΙ H 0 4 N

1/04

テーマコード(参考)

D

104A

H04N 1/113 1/29

Fターム(参考) 2C362 BA52 BA56 BA66 BA71 BB32

BB34 BB46 BB47 BB50 CA22

CA23 CA38 CB59 CB80

2H027 DA02 DA10 DA21 DA38 DE02

DE07 ED06 EE03 EE04 EE06

ZA07

2H030 AA01 AD17 BB02 BB16 BB24

BB42 BB56

5C072 AA03 BA19 HA06 HA13 HB08

HB13 HB20 NA05 NA06 QA14

QA17 RA20 XA01 XA05

5C074 AA10 BB03 BB26 CC22 CC26

DD13 DD15 DD24 EE02 EE04

EE06 FF15 GG09 GG12 GG14